

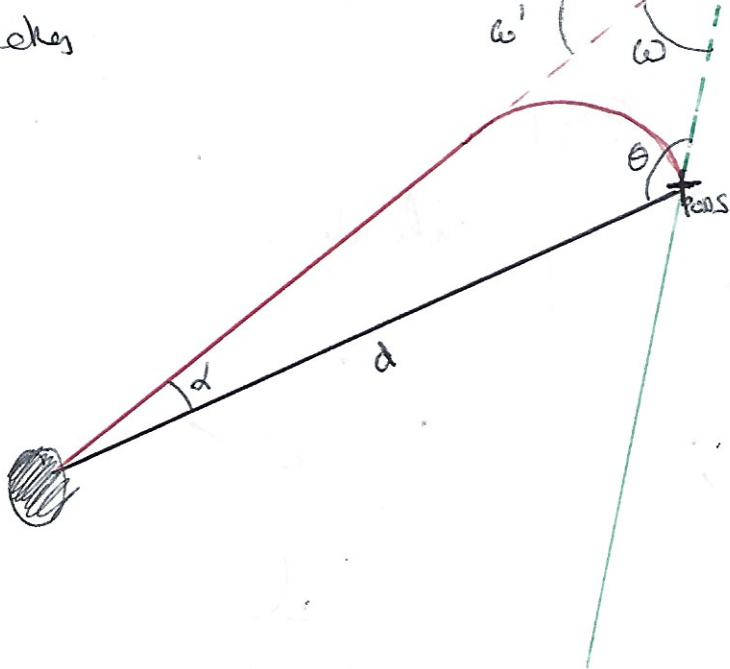
$d$  = distance poids  $\rightarrow$  prochain check point

$\alpha$  = angle entre le poids et le prochain check point.

$c$  = trajectoire "prédictive" qui va établir le poids pour rejoindre le prochain check point.

En avançant le poids va se bouger, et sa trajectoire se confondre avec  $c$ . S'assurerait donc que sa position (ou vitesse donc) permette à la  
 forme

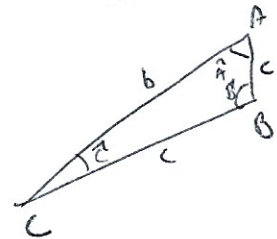
Plus recherches



~~$\theta = 180 - \omega$~~

$\omega' = 180 - \omega$

ALKASHI



$a^2 = b^2 + c^2 - 2bc \times (\cos A)$

~~$a^2 = b^2 + c^2 + 2bc$~~

$(\cos A) = \frac{1}{2bc} (b^2 + c^2 - a^2)$

~~$a^2 = b^2 + c^2 + 2bc$~~

